
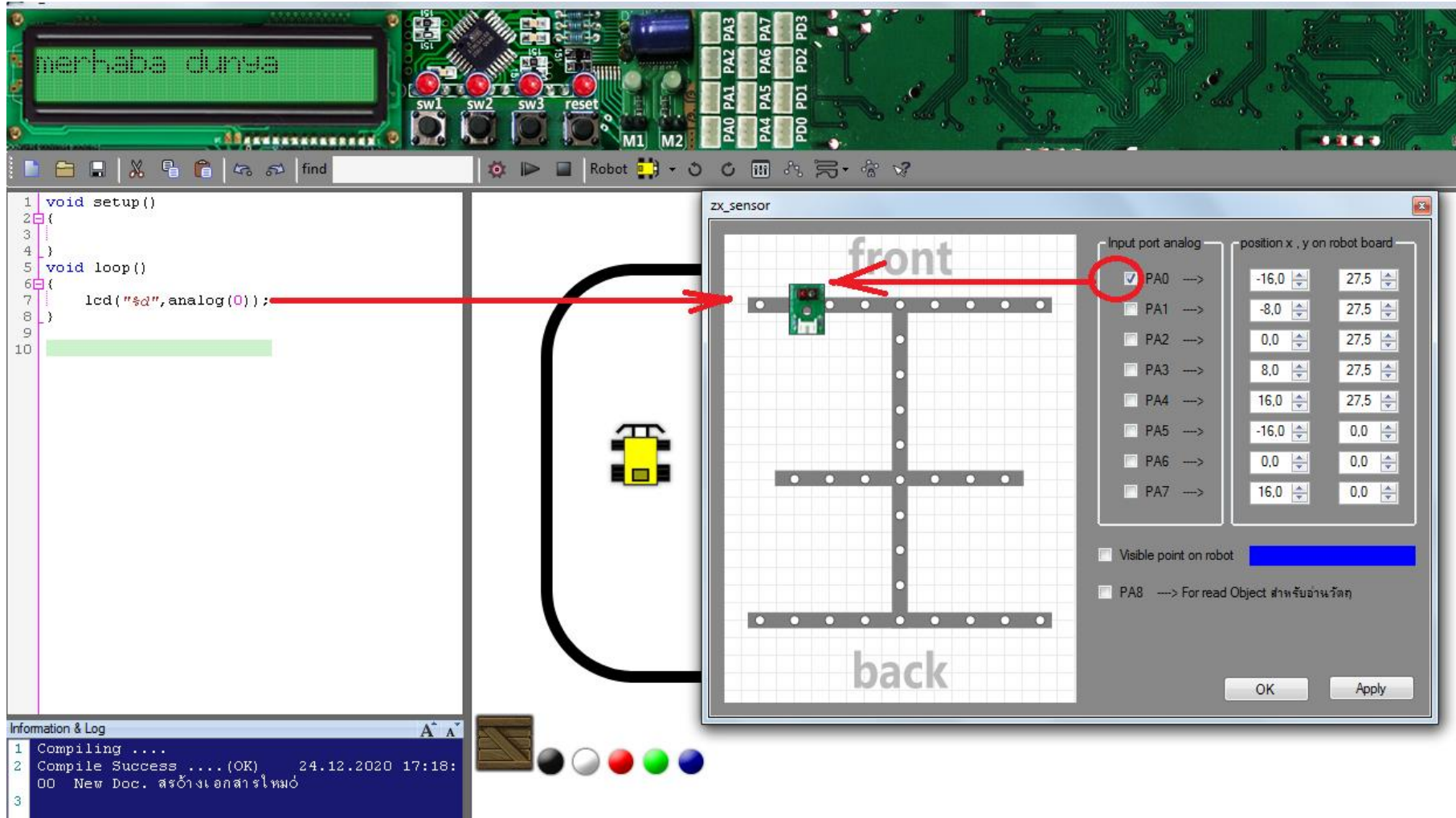


Proje 5: Robota Sensör Yerleştirir

Bu projemizde "C Robotumuza" sensör monte edip sonra o sensörü LCD'ye bağlayacağız. Projemiz başlarken ilk olarak zx setting  butonuna tıklayıp sensörleri yerleştireceğimiz analog girişlerini açalım. Sensörümüzü PA0 analogumuza yerleştirelim. Bunun için PA0'ın yanındaki kutucuğa onay vermemiz yeterli olacaktır. Sonra OK diyerek çıkış yapalım. Biz OK tıkladıktan sonra program kaydet sekmesi açmaya çalışacaktır. Buna İptal (Cancel) deyip çıkış yapalım. Sensörümüzü yerleştirdik. Bunu ilerleyen bir çok projede kullanacağız. O yüzden nasıl uygulandığını bildiğinizden emin olun. Şimdi sıra geldi sensörü kodlayıp değerlerini LCD ekrana yansıtmaya!

Bunun için soldaki programlama alanımıza aşağıdaki kodları yazıyor ve önce compile sonra run butonlarına tıklayarak kodumuzu çalıştırıyoruz. LCD ekranda gösterilen değer sensörümüzün siyah ve beyaz arasındaki farkı algılayıp algılamadığını ölçüyor. Bu yüzden robotumuzu faremiz ile siyah çizginin üzerine geçiriyor ve geri çekiyor. Bu şekilde LCD'deki değerini değiştirdiğini görüyor musunuz?



The screenshot displays the RobotC software interface. At the top, a photograph of a robot board is shown with an LCD screen displaying "merhaba dunya". Below the photograph is the code editor with the following code:

```
1 void setup()
2 {
3 }
4 }
5 void loop()
6 {
7   lcd("%d", analog(0));
8 }
9 }
10
```

The "zx_sensor" configuration window is open, showing a grid of the robot board with a sensor placed on the "front" side. The "Input port analog" section has "PA0" selected with a checked box. The "position x, y on robot board" section has values of -16.0 and 27.5. The "Visible point on robot" checkbox is unchecked, and the "PA8" checkbox is also unchecked. The "OK" and "Apply" buttons are visible at the bottom of the window.

The "Information & Log" window at the bottom left shows the following log entries:

```
1 Compiling ...
2 Compile Success ... (OK) 24.12.2020 17:18:
00 New Doc. สร้างเอกสารใหม่
3
```